

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2005-7490

(P2005-7490A)

(43) 公開日 平成17年1月13日(2005.1.13)

(51) Int. Cl.<sup>7</sup>

B 2 5 J 13/00

B 2 5 J 5/00

F I

B 2 5 J 13/00

B 2 5 J 5/00

テーマコード (参考)

3 C 0 0 7

審査請求 有 請求項の数 4 O L (全 11 頁)

(21) 出願番号 特願2003-171621 (P2003-171621)

(22) 出願日 平成15年6月17日 (2003. 6. 17)

(出願人による申告) 国等の委託研究の成果に係る特許出願 (平成14年度新エネルギー・産業技術総合開発機構 基盤技術研究促進事業 (民間基盤技術研究支援制度) 「実環境で働く人間型ロボット基盤技術の研究開発」委託研究、産業活力再生特別措置法第30条の適用を受けるもの)

(71) 出願人 000000974

川崎重工業株式会社

兵庫県神戸市中央区東川崎町3丁目1番1号

(74) 代理人 100104341

弁理士 関 正治

(72) 発明者 小林 政己

兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業株式会社明石工場内

(72) 発明者 中嶋 勝巳

兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業株式会社明石工場内

(72) 発明者 御船 文里

兵庫県明石市川崎町1番1号 川崎重工業株式会社明石工場内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 超多自由度システムの制御方法及び装置

## (57) 【要約】

【課題】数10個の自由度を有する超多自由度システムにおいて、意識する少ない自由度に関して指示入力することで操作者の意図に沿った操作を行えるようにした制御方法及び制御装置を提供する。

【解決手段】いくつかの自由度について直接指示できる入力デバイス22に接続すると共に、直接指示しない自由度については、動作推定部21で自由度の動作間の結合確率分布として表現した確率ネットワーク23を用いて、与えられた状況で実行される確率の最も高い行動パターンを推論し、その推論に従って自動的に制御する。

【選択図】 図1

